

【補助事業概要の広報資料】

補助事業番号 23-130

補助事業名 平成23年度 小型二輪バイクロボットの屋内自律走行 補助事業

補助事業者名 成蹊大学工学部 竹岡 年延

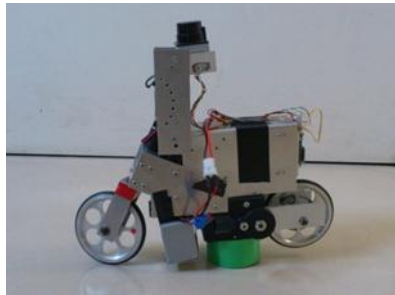
1 補助事業の概要

(1) 事業の目的

自転車の安全を向上させるために、低速走行時における、障害物回避行動のための適切なステアリング操作やタイミングについて、小型二輪バイクロボットの自律走行を通して研究する。

(2) 実施内容

小型の二輪バイクロボットに搭載した外界センサを用いて、障害物及び環境を認識し、後輪の速度制御とステアリング操作のみの自動制御によって、与えた目的地まで自律で走行する。環境の変化に応じた障害回避行動のためのステアリング操作の技術について研究する。

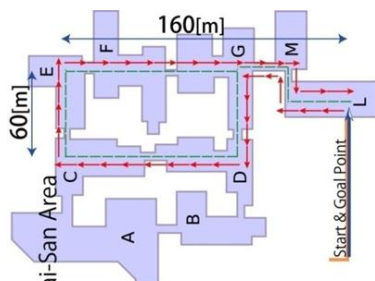


2 予想される事業実施効果

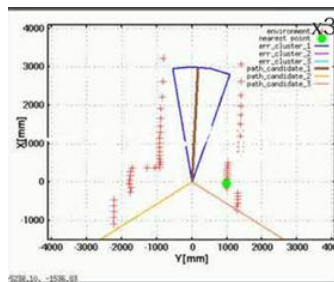
低速走行時における自転車ハンドルの操作アシスト技術への応用

3 本事業により作成した成果等

URL : <http://www.sd.seikei.ac.jp/lab/seigyo/takei/JKA.htm>



ナビゲーション環境



前方の空き空間の検出と進行方法の決定

4 事業内容についての問い合わせ先

所属機関名： 成蹊大学 理工学部制御工学研究室

(セイケイダイガク リコウガクブ セイギョコウガク ケンキュウシツ)

住 所： 〒180-8633 (半角) 東京都武蔵野市吉祥寺北町3-3-1

申 請 者： 役職名 助教 竹囲 年延 (タケイトシノブ)

担 当 部 署： 研究助成課 (ケンキュウジョセイカ)

E-mail： <kenkyujosei@jim.seikei.ac.jp>

URL： <http://www.sd.seikei.ac.jp/lab/seigyo/index.htm>